PAT-NO:

JP354049069A

DOCUMENT-IDENTIFIER:

JP 54049069 A

TITLE:

METHOD AND DEVICE FOR LEAD CORRECTION

PUBN-DATE:

April 18, 1979

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

OSABE, HIROSHI

HINO, MASAO

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

NEC CORP

N/A

APPL-NO:

JP52116319

APPL-DATE:

September 27, 1977

INT-CL (IPC): H01L021/60, H01L021/68, H01L023/48

US-CL-CURRENT: 438/140, 438/FOR.376

ABSTRACT:

PURPOSE: To simplify the correction of a deformed lead, and to prevent an edge touch by setting a semiconductor into the hole of a lead-correction mold with the hole slightly larger than the external size of the semiconductor element and by setting the positional lead by a set tool.

CONSTITUTION: Semiconductor element 5 to which deformed <u>lead</u> 3 is connected

is embedded in the center of correction mold 10a with square hole 9a larger

than it by 0.2 to 0.3mm. This embedding is done easily by inserting the

positioning pin into positioning hole 7 of plastic tape 1, and further, **lead**

fram 2 can be fixed without moving in any direction. Next, element 5

8/18/2005, EAST Version: 2.0.1.4

is pushed

down by set pin 12 until it touches stopper 11 and lead 3 is deformed
plastically to eliminate the edte touch with flank 8 of element 5.
Then, lead

3 is sandwiched between pad 13 and correction mold 10a and flattened

COPYRIGHT: (C)1979,JPO&Japio

8/18/2005, EAST Version: 2.0.1.4

(19日本国特許庁(JP)

(1)特許出願公開

⑩公開特許公報(A)

昭54—49069

Spint. Cl.			
Н	01	L	21/60
			21/68

H 01 L 23/48

❷日本分類 識別記号 99(5) C 21 99(5) C 13

99(5) C 5

庁内整理番号 ❸公開 昭和54年(1979) 4 月18日

6684-5F

6684-5F 7357-5F 発明の数 2 審査請求 未請求

(全 5 頁)

ூリード修正方法とリード修正装置

顧 昭52—116319 @特

願 昭52(1977)9月27日 ❷出

明 者 長部弘志 個発

> 東京都港区芝五丁目33番1号 日本電気株式会社内

@発 明 者 日野雅夫

> 東京都港区芝五丁目33番1号 日本電気株式会社内

切出 願 人 日本電気株式会社

東京都港区芝五丁目33番1号

個代 理 人 弁理士 内原晋

いるととを特徴とするリード毎正装置。

1. 発明の名称

リード修正方法とリード修正装置

特許請求の範囲

半導体素子が固着されているリードフレーム を、前配半導体業子外形寸法より僅かに大きな穴 を持つ修正型の穴に半導体索子が嵌合する様に位 世決めする工程と、敵位置決めされたリードフレ ームの半導体素子あるいはリードの少くとも一つ を押え工具を用い修正型との間にはさみ込んで押 え、変形したリードを修正する工程とからなると とを特徴とするリードの修正方法。

2 リードフレームに固着されている半導体素子 の外形寸法より儀かに大きを穴を有するリード部 正型と、リードフレーム位置決め機構と、位置決 めされたリードフレームの半導体素子あるいはり ードの少くとも一つをリード修正型と押え工具と の間にはさんでリードを修正する機構とを備えて

3. 発明の詳細を説明

本発明は半導体素子の電極とリードフレームと をポンデイングした後のリードフレームの各リー ドの変形を修正するための方法及びそれに用いる 装置に関する。

従来、半導体素子内部の電極、すなわちポンデ イングパッドと外部国路、丁なわちパッケージ間 の延気的接続を得るには公知のワイヤーポンデイ ング法が用いられて来た。しかし半導体業子がト ランツスタより多数のポンデイングパッドを持つ 集積回路においてはこのワイヤーポンデイング法 は作葉が複雑となりかなりの時間を費やするのと

そとでとのメンデイングを短時間に能率的に行 り方法として各ポンデイングペッドと外部回路を 同時にポンデイングする方法が確々考案されて来 た。とれらはスパイダーポンデインダ法あるいは ダイレクトポンデイング広島と呼ばれ、半導体素

15

20

特開昭54-49069(2)

5

10

15

20

5

10

子のポンデインダベッドの位置に連合する機器をリードを有するリードフレームを用い、各リードとポンデイングベッドを多点同時に接合する方法である。これらに用いられるリードフレームは金具稼収単体のリードフレームあるいはブラステックフイルム上に金属稼収のリードフレームを形成したものなど強々考案されている。

これらのリードフレームを用いる設合方法においては半導体選子の各ポンデイングパッドに接合すべきリードの先端部は極めて導くかつ細く形成しなければならない。通常厚さは0.03~0.04 mm。 個は0.06~0.12 mm 程度である。従つて、値かの機械的圧力あるいは接合時の熱の影響等により容易に変形してしまう。また半導体素子のボンデイングパットはベンプと呼ばれ素子表面より10~25 mm 程度の世しているが、その量が極めて僅かなためリードの微小な変形によりリードが半導体素子のパンプ以外の個所、特に素子周辺部に接触し、電気的に短絡状態を引き起すことがある。

第1図はリードフレームの斜視図である。

ものであり、とれによるリードの変形は不可避でも る。

本舗明は上記欠点を飲去し、変形したリードを 俗正し、エンジタンテを妨ぐリード毎正方法とそ れに用いる級能とを提供するものである。

本発明のリード修正方法は、半導体案子が固着されているリードフレームを、前記半導体案子外形寸法より値かに大きな気を持つリード修正型の穴に半導体案子が嵌合するほに位置決めする工程と、該位置決めされたリードフレームの半導体業子あるいはリードの少くとも一つを押え工具を用い修正型との間にはさみ込んで押え、変形したリードを修正する工程とを含むことを特徴とする。

また、本境男のリード毎正楽世は、リードフレームに固着されている学導体表子の外形寸法より 値かに大きな穴を有するリード毎正型と、リードフレーム位置決め機構と、位成決めされたリードフレームの半導体案子あるいはリードの少くとも一つをリード毎正型と押え工具との間には元でリードを修正する機構とを備えていることを特徴と プラステックテープ1上に金属薄板のリードフレーム2が形成されており、リードフレーム2のリード3はプラステックテープ1にあけられている余子組込み欠4上に突出し、半導体装子5のペンプ6に設合している。またプラステックテープ1にはプラステックテーブ1の移動及び位置決めに使用される位置決め欠7があけられている。プラステックテーブ1上にはリードフレーム2が一定の関係をおいて連続して形成されている。

第2図は第1図のリードフレームの新面図である。

半導体素子5のペンプ6 に接合されているリード3が変形し半導体素子5の増帯8 に接触し、エッジタッチを超している。この様なリード変形の要因としては主に半導体素子のペンプとリードとの接合時、すなわちポンデイング時のポンデイング時に必要な熱によるリードの熱態硬であることが経験的に知られている。この様なペンプとリードの金属相互の接合には圧力及び熱が必要不可欠の

する。

本発明を実施例により説明する。

第3四は本発明のリードの修正方法の第1の実 施例を説明する新函図である。

第8図において、変形したリード8が接合して いる半導体素子5をそれより0.2~0.8 知程度大 きい角穴9aを持つ修正盤10aの中央に銀合さ せる。 との嵌合はプラスチックテープ 1 の位置決 め欠7にその穴の寸法より値かに小さい位置決め ピン(図示せず)を挿入することにより答為に進 成される。また、この位置決めピンの挿入により リードフレーム2は前後左右に参動しをい様固定 される。角欠9aの下方には上下後動り餡なスト ツペー11を有する。また、修正型10gの上方 には半導体素子 5 を押し下げる押えピン 1 2 及び リード3を押えるペッド13を持つ。とれらの押 えピン12及びペッド18は半導体衆子5及びり ード3の素面に傷をつけない様々可とう性プラス テフタ、例えばテフロン等で製作することが違え しい。第3回にかいて、まず、押えピン12によっ

20

15

り半導体来子 5 がストッパー1 1 に接触するまで押し下げられる。この状態でリード 3 が単性変形し半導体来子 5 の増面 8 とのエッジタッテが解情される。次に、パッド 1 3 と修正理 1 0 m との間にリード 3 がは 4 み込まれ、リード 3 はほぼ平らに停止される。以上の様にストッパー 1 1 の位置を適当に追び、かつ押えビン 1 2 及びパッド 1 3 の押しつけ圧力を通当に過択することにより、エッジタッチを起していたリード 3 の変形を容易に修正することが可能となる。

第4卤は本発明の修正方法の第2の実施例を説明する所面図である。本方法は第3図に示したストッパー11及び押えピン12を期し、リード3全体を抑えることができる可とり性プラステックの押えシャフト14aを持つ。リードフレームは前記第1の実施例と何様に修正型10bに嵌合させられる。その後、押えシャフト14aが下降し、リード3を修正型10bとの間に押えつけリード3を平ちに塑性変形させる。この時、半導体業子5は押えシャフト14a押えられるととにより、

雄台の角度、角穴9 c の大きさ及び成形圧力を適 当に選択すればリード3 の曲りによるエッジタッ テの修正は四辺同時に容易に達成されりる。

以上の様に半導体素子あるいはリードに機械的 な圧力をかけ、エッジョッテを起していたリード を修正することにより、半導体素子接合工程後の 電気テスト工程にかいてエッジョッテによる不良 をほぼ完全に防ぐことが可能となり、製品の信頼 性の向上が期待できる。従つて、本発明のリード 修正方法は前記の様なリードフレームに直接半導 体素子を接合する製造工程に寄与するところは大 である。

第6回は本発明のリード修正機の1実施例の新 視図である。

プラステックテープ1上に形成されている連続したリードフレーム2は前工程で半導体素子が接合されてかり、供給リール16に巻かれている。リードフレーム2は供給リール16から巻取りリール17ヘテーブガイド18、テーブ送り機構19を経て巻取られる。送り機構19は公知のモ

特別昭54-49069(3) その位置はリード3下面より必ず下方に強制的に 位置せしめられる。故に、修正型10bの角穴 9bの寸法及び押えシャフト14aの押え圧力を 適当に選択することによりこの実施例にかいても エッジタッチを修正することが可能となる。

第5回は本発明の修正方法の第3の実施例を説明する新面図である。

この実施例は修正型10cの修正先端部15が その角欠9cの中心部に向つてある角度を有する ととにある。すなわち、修正先端部15は四角維 台が逆さに嵌合できる様な差四角維合の修正穴を 持つ。またその上方に修正先端部15と正確に嵌 合可能な逆四角維合の先端部を持つ押えシャフト 14bを有する。この押えシャフト14bも第1、 第2の実施例と阿様に可とう性ブラステックが超ましい。リードフレーム2は前記第1の実施例と 同様に修理型10cに正確に嵌合せしめられる。 そして上方の押えシャフト14bによりリード3 は半導体索子5の表面より斜め上方にある角度を 持つ逆四角維合型に成形される。よつてこの四角

10

15

20

10

15

20

ーター駆動によりリードフレーム2の1フレーム 分の距離を正確に移動する送り爪(図示せず)に より、テープ1にあけられている位置決の欠1を 利用して1フレーム分送る。 巻取りリール17は 公知のトルクモーター(図示せず)によりトルク が連続的に加えられており、送り機構19により リードフレーム2が送られた量だけ告取るととが できる。テープガイド18下方には公知のエアー シリンダー20により下側ガイドレール21を介 して上下動可能な修正型10を有する。この場合、 修正型10は品種交換により半導体素子の形状が 変つた場合に対処できる様に脱着自在にするのが 望ましい。 停正型10 には予めテーブ位置決めす るための位置決めピン22が打ち込まれている。 テープガイド18上方には修正へフド組立体23 を有する。との修正へッド組立体23は前記修正 型と同様に、品種交換に対処できる様な脱着自在 た押えシヤフト、シヤフトガイド24、荷食用圧 雄パネ25及びパネ押え26を有し、上側ガイド レール27を介して公知のモーター及びカム等に

より上下動が可能である。

テープ1上のリードフレーム2は送り役構19 により連続的に送られ、修正型10の上方に位置 する。その後、修正型10がシリンダー20によ り押し上げられ修正型10K打込まれている位置 決めピン22により修正型10の角穴9(第3 , 4 , 5 図) に半導体象子 5 が正確に嵌合する様に リードフレーム2が位置決めされる。次に、修正 ヘッド組立体23が下降し押えシャフト14がり ード3を修正型10とともにはさむ様な状態で押 え込む。との時点で修正へッド組立体23は更に ある一定量下降をつづければ押えシャフト14は 相対的に押し上げられる状態となる。とれにより 荷重用圧縮ペネ25が修正へッド組立体23が余 分に下降した分だけたわみ、毎正用荷重が押えシ ヤフト14に加えられることとなりリード3の変 形は容易に修正可能となる。との場合の修正用荷 重は荷重用パネのたわみ量を変化させるととによ り容易に調整可能である。また第1(第3図)、 第2(第5図)の修正方法も本装置の押えシャフ

ト及び修正型の形状を変更することにより可能と なる。すなわち、本製産は前配各動作を人手を使 わず完全に機械的に行なわせることによりリード の修正を逃続的にかつ自動的に行うことができる。

特朗 昭54-49069(4)

10

15

以上評細に説明した様に本発明によれば変形し たリードを連続的にかつ自動的に毎正することが 可能であり、前記の様をリードフレームに直接半 導体素子を妥合する製造工程における参賓り及び 信城性の向上等に大きく寄与するものである。

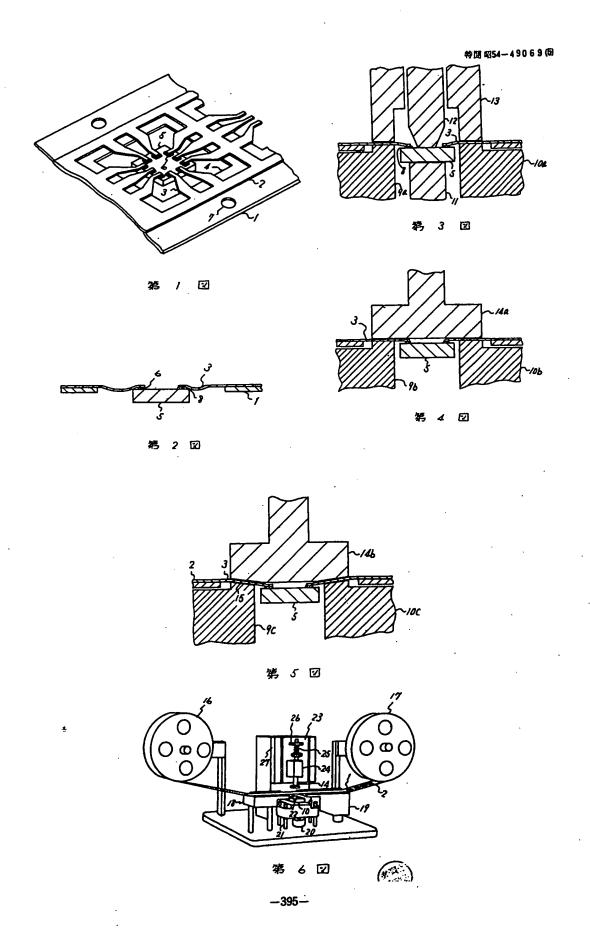
4. 図面の簡単を説明

第1回はリードフレームの斜視図、第2回は第 1凶のリードフレームの断面図、第3因は本発明 のリードの毎正方法の第1の実施例を説明する断 面図、第4図は本発明のリード多正方法の第2の 実施例を説明する断菌図、第5図は本発明のリー ド帝正方法の第3の実施例を説明する新面図、第 6回は本発明のリード修正機の1実施例の斜視図 である。

1 ……テープ、2 ……リードフレーム、8 …… 20

リード、4……素子組込み穴、5……半導体素子、 6……パンプ、7 …位置決め穴、8……端部、 9 a , 9 b , 9 c ······ 角穴、1 0 a , 1·0 b , 1 0 c ··· …停正型、11……ストツパー、12……押えビ ン、13……パッド、14a,14b……押えシャ フト、16……供給リール、17……送りリール、 18……テープガイド、19……テープ送り機構、 20……エアーシリンダー、21……下側ガイド レール、22……位置決めピン、23……信正へ ツド組立体、25……圧縮ペネ、26……パネ押 え、27……上倒ガイドレール。

-394-



8/18/2005, EAST Version: 2.0.1.4